Robovie－PCの主な仕様

大きさ:	高さ390×幅225×奥行き115（mm）
重量:	約2.2Kg（バッテリー搭載時）
自由度:	頭　2軸、腕　3軸×２　脚　6軸×２　＝合計20軸
サーボモータ:	VS-S092J×18・VS-S281J×２
メインCPU:	AXIOMTEK PICO820（Intel Atom Z530 1.6GHz）
サブCPU:	VS-RC003HV
センサ:	・2軸ジャイロセンサ＋3軸加速度センサ(VS-IX001) ・130万画素 USBカメラ
外装:	衝撃吸収素材（ウレタンスポンジ樹脂）
インタフェース:	USB2.0×2、RGB×１ LAN（10/100/1000MBase-TX）×１
バッテリ:	7.2V2000mAhニッケル水素バッテリ×１
搭載可能OS:	Windows XP/Vista/7（予定）/Linux等
付属ソフト:	Robovie Maker2

株式会社　ATR-Robotics　　　問い合わせ先：information@atr-robo.com

製品商品構成:	●Robovie-PC本体（組立済み） ●Vコントローラ「VS-C1」 ●CD-ROM（取扱説明書、Robovie-Maker2） ●USBケーブル ●バッテリ ●充電器
特徴:	**1. PC（AtomCPU）搭載** 一般のPCとほぼ同じインタフェースが備わっています。VGAコネクタにディスプレイを接続し、USBマウスとキーボードを接続すれば、一般的なデスクトップパソコンのように操作が可能。 USBコネクタも2口搭載し、無線LANカード、3Gデータ通信カードなどの多彩なパソコン用USB機器が簡単に接続可能です。サブCPU「VS-RC003HV」とは、RS-232C及びUSBで接続し通信制御します。 x86系のPCであるため、WindowsXP/VistaやLinuxなど様々なOSを選択でき、ユーザの開発環境に応じたセッティングが可能。 **2. 高い運動性能** 負荷の大きな膝は「ギア連動式並行リンク機構」を採用し、1個のハイトルクサーボで脚の伸縮を制御。これにより高い自由度と優れた歩行安定性を両立 。 **3. 柔軟外装** ・転倒時などに内部の精密な電子部品を保護するため、柔軟な外装を標準装備しました。発泡ウレタンスポンジを採用し、軽量でありながら柔軟で、自由度の高いデザインを実現。 **4. 標準でカメラ搭載、様々なオプションも用意** ・頭部には、130万画素CMOSカメラを搭載。カメラはボードPCとUSB端子で接続され、DirectShowなどを利用してロボット視線での画像処理プログラミングを容易に実現。